(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号 特開2003-191079 (P2003-191079A)

(43)公開日 平成15年7月8日(2003.7.8)

(51) Int.Cl.⁷

識別記号

ΡI

テーマコード(参考)

B 2 3 K 11/24

11/25

3 3 5

B 2 3 K 11/24

3 3 5

11/25

審査請求 未請求 請求項の数9 OL (全 9 頁)

(21)出願番号

特顧2001-394611(P2001-394611)

(22)出廣日

平成13年12月26日(2001.12.26)

(71)出顧人 391009833

株式会社ナ・デックス

愛知県名古屋市中区古渡町9番27号

(72)発明者 丹羽 和彦

愛知県西春日井郡西春町徳重御宮前1 株

式会社ナ・デックス内

(74)代理人 100091742

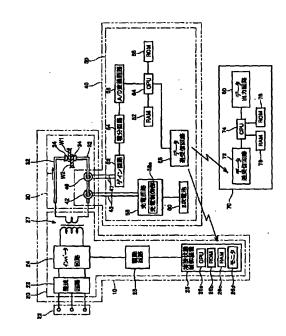
弁理士 小玉 秀男 (外3名)

(54) 【発明の名称】 抵抗溶接機の溶接状態送信装置

(57)【要約】

【課題】 データ出力装置70にデータをワイヤレス方式で送信することによるメリットを享受しつつも、1次電池の交換や2次電池の商用電源等接続による充電等のメンテナンス作業の負担を大幅に軽減することを目的とする。

【解決手段】 溶接状態送信装置40は、抵抗溶接機10の溶接ガン30の2次側導体32に取付けて用いられる。この装置40は、各部へ供給する電力を蓄積する2次電池60と、抵抗溶接機10の2次側の溶接電力を利用して2次電池60を充電する充電回路58と、2次側導体32に装着されるとともに充電回路58に接続された溶接電力充電用トロイダル42と、溶接電流検出用トロイダルコイル46と、トロイダルコイル46で検出された溶接電流に基づくデータをワイヤレス方式で送信するデータ送受信回路68を備えている。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 抵抗溶接機の2次側に取付けて用いられ る装置であって、

1

その装置の各部へ供給する電力を蓄積する蓄電手段と、 抵抗溶接機の2次側の溶接電力を利用して蓄電手段を充 電する充電手段と、溶接状態に関する指標を検出するセ ンサと、センサで検出された指標に基づくデータをワイ ヤレス方式で送信する送信手段を備える溶接状態送信装

ーブルの周りに配置されるコイルを有し、そのコイルを 利用して蓄電手段を充電することを特徴とする請求項1 の溶接状態送信装置。

【請求項3】 前記充電手段は、一対の溶接電流を供給 するケーブル間電圧を利用して蓄電手段を充電すること を特徴とする請求項1又は2の溶接状態送信装置。

【請求項4】 抵抗溶接機の2次側に取付けて用いられ る装置であって.

溶接状態に関する指標を検出するセンサと、溶接状態に 関する指標を所定の検出条件に従って検出するように制 20 【発明の詳細な説明】 御する制御手段と、センサで検出された指標に基づくデ ータをワイヤレス方式で送信する送信手段と、外部装置 からワイヤレス方式で送信されたデータを受信する受信 手段を備え

制御手段で使用される検出条件が、受信手段によって外 部装置からワイヤレス方式で受信した検出条件設定デー タに基づいて設定可能であることを特徴とする溶接状態 **送信装置。**

【請求項5】 抵抗溶接機の2次側に取付けて用いられ る装置であって、

その装置の実行プログラムが記憶された記憶手段と、溶 接状態に関する指標を検出するセンサと、センサで検出 された指標に基づくデータをワイヤレス方式で送信する 送信手段と、外部装置からワイヤレス方式で送信された データを受信する受信手段を備え、

記憶手段に記憶された実行プログラムが、受信手段によ って外部装置からワイヤレス方式で受信した実行プログ ラムデータに基づいて書換え可能であることを特徴とす る溶接状態送信装置。

【請求項6】 抵抗溶接機の2次側に取付けて用いられ 40 る装置であって、

溶接状態に関する指標を検出するセンサと、センサで検 出された指標に基づくデータをワイヤレス方式で送信す る送信手段と、外部装置からワイヤレス方式で送信され たデータを受信する受信手段と、センサで検出された指 標に基づくデータを累積して記憶する手段と、受信手段 によって外部装置からワイヤレス方式で受信した要求デ ータに基づいて記憶手段に記憶されたデータを抽出し、 その抽出データを送信手段によって送信するように制御 する制御手段を備えた溶接状態送信装置。

【請求項7】 前記センサは、溶接電流の微分値を検出 するトロイダルコイルであることを特徴とする請求項1 から6のいずれかの溶接状態送信装置。

【請求項8】 請求項1から7のいずれかの溶接状態送 信装置と、データ出力装置を備える溶接状態検出システ ムであって、

データ出力装置は、ワイヤレス方式で送信されたデータ を受信する受信手段と、受信手段で受信した溶接状態送 信装置からのデータに基づいて出力するデータを生成す 【請求項2】 前記充電手段は、溶接電流を供給するケ 10 る演算手段を有することを特徴とする溶接状態検出シス

> 【請求項9】 請求項1から7のいずれかの溶接状態送 信装置と、溶接状態制御装置と、抵抗溶接機を備える溶 接状態検出システムであって、

> 溶接状態制御装置は、ワイヤレス方式で送信されたデー タを受信する受信手段と、受信手段で受信した溶接状態 送信装置からのデータに基づいて抵抗溶接機の溶接状態 を制御する制御手段又は溶接状態をモニタするモニタ手 段を有することを特徴とする溶接状態検出システム。

[0001]

【発明の属する技術分野】 本発明は、抵抗溶接機の溶 接電流、加圧力、通電時間(とれらに関する指標を含 む)等の溶接状態に関する指標を検出し、検出した指標 に基づくデータをワイヤレス方式で送信する装置に関す

[0002]

【従来の技術】 抵抗溶接機の溶接状態に関する指標 (溶接電流の微分値)を検出するトロイダルコイル(溶 30 接状態に関する指標を検出するセンサの一例)と、トロ イダルコイルで検出された指標に基づくデータを出力す るデータ出力手段を備え、トロイダルコイルとデータ出 力手段が長いケーブルで接続された溶接状態検出装置 は、従来から公知の態様である(第1の従来技術)。ま た、特開平8-99181号公報には、抵抗溶接機の2 次側に取付けて用いられる装置であって、抵抗溶接機の 溶接状態に関する指標を検出するトロイダルコイルと、 トロイダルコイルで検出された指標に基づくデータをデ ータ出力装置にワイヤレス方式で送信する送信手段を備 えた溶接状態送信装置が開示されている(第2の従来技

【0003】第1の従来技術の装置を用いる場合、トロ イダルコイルを抵抗溶接機の可動の溶接ガン (2次側導 体等) に装着する必要がある。トロイダルコイルを可動 の溶接ガンに装着した場合、溶接ガンの溶接動作(加圧 動作等)に伴って、トロイダルコイルに接続された長い ケーブルが被溶接部材やその他の部位に引掛ったり、絡 まったりして、ケーブルの断線、又は被溶接部材やその 他の部位の損傷が生じ易いという問題があった。また、 50 複数の部位を溶接するために、溶接ガンを順次移動させ 3

るような場合には、ケーブルの引掛りや絡まりがより生 じ易いため、第1の従来技術の装置を用いた場合は、複 数の部位を溶接するために溶接ガンを順次移動させてい る状態での溶接状態に関する指標の検出は困難であっ た。

【0004】第2の従来技術は、データをデータ出力装置にワイヤレス方式で送信することによって、第1の従来技術でのトロイダルコイルとデータ出力手段間の長いケーブルの存在による上記した問題を解決しようとするものである。なお、第2の従来技術の装置では、トロイ 10ダルコイルと通信手段の間は長いケーブルで接続されておらず、トロイダルコイルと通信手段は一体化されて抵抗溶接機に2次側に取付けて用いられるため、第1の従来技術で生じるような問題点は発生しない。

[0005]

操作する必要があった。

【発明が解決しようとする課題】 第2の従来技術で は、ワイヤレス方式で通信する通信手段を始めとする装 置の各部に駆動電力を供給する必要がある。この場合 に、溶接状態送信装置を商用電源等に常時有線で接続し て、その商用電源等から駆動電力を得るのでは、データ 20 出力装置(データ受信装置)にデータをワイヤレス方式 で送信するメリットが失われる。 とのため、交換式の1 次電池や、充電式の2次電池を溶接状態送信装置に搭載 することによって、駆動電力を得る必要がある。この場 合、第2の従来技術では、1次電池を搭載した場合は、 その1次電池が消耗する度に交換する必要があった。2 次電池を搭載した場合は、その2次電池が消耗する度に 商用電源等に接続して充電する必要があった。また、第 2の従来技術では、溶接状態に関する指標の検出条件の 設定変更や、溶接状態送信装置の実行プログラムの書換 30 えを行う場合には、溶接状態送信装置を直接手で触れて

【0006】しかしながら、電池が消耗する度に1次電池の交換や2次電池の商用電源等接続による充電等のメンテナンス作業を行うのは負担が大きかった。また、抵抗溶接機の2次側(溶接ガン)は通常、溶接ロボットの先端や溶接治具の奥等に配置されるため、その2次側に取付けられた溶接状態送信装置に手を触れて、あるいは溶接状態送信装置をその2次側から取外して、電池の交換・充電、検出条件の設定変更、実行プログラムの書換40え等のメンテナンス作業をするのは煩わしい面倒な作業であり、大きな負担となっていた。このように、第2の従来技術では、メンテナンス作業の負担が大きく、負担の大幅な軽減が望まれていた。

【0007】また、第2の従来技術では、溶接が行われる毎に検出された溶接状態に関する指標に基づくデータ (以下適宜「溶接データ」という)が溶接状態送信装置 た電手段を備えているので、1次電池の交換や2次電池から送信されるが、データ出力装置(データ受信装置) の商用電源等接続による充電等のメンテナンス作業が原が通信可能なエリア内に存在しない等の理由で、データ 則として不要となる。また、本発明の態様の装置は抵抗 出力装置が溶接データを受信できない場合がある。溶接 50 溶接機の2次側に取付けて用いられるので、第1の従来

状態送信装置から送信される溶接データの全てを受信するのは、データ出力装置を常に通信可能なエリア内に配置しなければならない等の理由で、現実的には困難である。

【0008】本発明は、溶接状態に関する指標を検出し、その指標に基づくデータをワイヤレス方式で送信する装置において、データ出力装置(データ受信装置)等の外部装置にデータをワイヤレス方式で送信することによるメリットを享受しつつも、1次電池の交換や2次電池の商用電源等接続による充電、検出条件の設定変更、実行プログラムの書換え等のメンテナンス作業の負担を大幅に軽減することを第1の課題とする。本発明はまた、データ出力装置等の外部装置が溶接状態送信装置から必要なデータを受信しそびれた場合等であっても、そのデータを溶接状態送信装置から容易に取得できるようにすることを第2の課題とする。本発明は、上記課題の少なくとも一部を解決するためになされたものである。【0009】

【課題を解決するための手段および作用と効果】 本発明はまず、溶接状態送信装置に具現化される。本発明を具現化した第1の態様の溶接状態送信装置は、抵抗溶接機の2次側に取付けて用いられる装置であって、その装置の各部へ供給する電力を蓄積する蓄電手段と、抵抗溶接機の2次側の溶接電力を利用して蓄電手段を充電する充電手段と、溶接状態に関する指標を検出するセンサと、センサで検出された指標に基づくデータをワイヤレス方式で送信する送信手段を備えている(請求項1)。ここで、「ワイヤレス方式」の例としては、データを電波に乗せて送信する無線方式や、データを赤外線を用いて送信する赤外線方式等が挙げられる。

【00010】本発明は、第2の従来技術の問題点(駆 動電力が消耗する度に、1次電池の交換や2次電池の商 用電源等接続による充電等のメンテナンス作業を行う必 要がある)を、抵抗溶接機の固有の特徴を上手に利用す ることによって、効果的に解決したものである。即ち、 抵抗溶接機で発生した溶接電力を、ワイヤレス方式の溶 接状態送信装置の駆動電力として用いることを見出した のである。抵抗溶接機で発生する溶接電流は、通常は数 千アンペアから数十万アンペア程度の大電流である。一 方、溶接状態送信装置の通信手段等で必要とされる電流 は通常は数アンペア以下である。このため、抵抗溶接機 で発生した溶接電力の一部を溶接状態送信装置の駆動電 力として用いても、抵抗溶接にはほとんど影響がない。 【00011】その一方で、本発明の態様では、その装 置の各部へ供給する電力を蓄積する蓄電手段と、抵抗溶 接機の2次側の溶接電力を利用して蓄電手段を充電する 充電手段を備えているので、1次電池の交換や2次電池 の商用電源等接続による充電等のメンテナンス作業が原 則として不要となる。また、本発明の態様の装置は抵抗

することができる。

技術におけるケーブルの断線、又はケーブルの引掛りや 絡まりによる被溶接部材やその他の部位の損傷といった 事態の発生を回避できる。また、複数の部位を溶接する ために溶接ガンを順次移動させている状態での検出も可 能である。

【0012】また、本発明によると、溶接ロボットの先 端や溶接治具の奥等に配置された抵抗溶接機の2次側に 取付けられた溶接状態送信装置に手を触れて、あるいは 溶接状態送信装置をその2次側から取外して、電池の交 換・充電をするという煩わしい面倒な作業を行う必要が 10 がなくなるので、メンテナンス作業の負担を大幅に軽減 なくなるという効果も得られる。

【0013】このように、本発明の態様によると、デー タ出力装置にデータをワイヤレス方式で送信することに よるメリットを享受しつつも、メンテナンス作業の負担 を大幅に軽減することができるという有用な効果が得ら

【0014】請求項1の装置においては、前記充電手段 は、溶接電流を供給するケーブルの周りに配置されるコ イルを有し、そのコイルを利用して蓄電手段を充電する ことが好ましい(請求項2)。この態様によると、溶接 20 電流を供給するケーブルの周りにコイルを配置するとい う簡単な構成で効果的に充電を行うことができる。

【0015】請求項1又は2の装置においては、前記充 電手段は、一対の溶接電流を供給するケーブル間電圧を 利用して蓄電手段を充電するが好ましい(請求項3)。 この態様によると、コイル等を用いずに簡単な構成で効 果的に充電を行うことができる。

【0016】本発明を具現化した第2の態様の溶接状態 送信装置は、抵抗溶接機の2次側に取付けて用いられる と、溶接状態に関する指標を所定の検出条件に従って検 出するように制御する制御手段と、センサで検出された 指標に基づくデータをワイヤレス方式で送信する送信手 段と、外部装置からワイヤレス方式で送信されたデータ を受信する受信手段を備えている。そして、制御手段で 使用される検出条件が、受信手段によって外部装置から ワイヤレス方式で受信した検出条件設定データに基づい て設定可能である(請求項4)。本発明によると、溶接 ロボットの先端や溶接治具の奥等に配置された抵抗溶接 て、あるいは溶接状態送信装置をその2次側から取外し て、検出条件の設定変更を行うという煩わしい面倒な作 業を行う必要がなくなるので、メンテナンス作業の負担 を大幅に軽減することができる。

【0017】本発明を具現化した第3の態様の溶接状態 送信装置は、抵抗溶接機の2次側に取付けて用いられる 装置であって、その装置の実行プログラムが記憶された 記憶手段と、溶接状態に関する指標を検出するセンサ と、センサで検出された指標に基づくデータをワイヤレ ス方式で送信する送信手段と、外部装置からワイヤレス 50 送信装置と、溶接状態制御装置と、抵抗溶接機を備えて

方式で送信されたデータを受信する受信手段を備えてい る。そして、記憶手段に記憶された実行プログラムが、 受信手段によって外部装置からワイヤレス方式で受信し た実行プログラムデータに基づいて書換え可能である (請求項5)。本発明によると、溶接ロボットの先端や 溶接治具の奥等に配置された抵抗溶接機の2次側に取付 けられた溶接状態送信装置に手を触れて、あるいは溶接 状態送信装置をその2次側から取外して、実行プログラ ムの書換えを行うという煩わしい面倒な作業を行う必要

【0018】本発明を具現化した第4の態様の溶接状態 送信装置は、抵抗溶接機の2次側に取付けて用いられる 装置であって、溶接状態に関する指標を検出するセンサ と、センサで検出された指標に基づくデータをワイヤレ ス方式で送信する送信手段と、外部装置からワイヤレス 方式で送信されたデータを受信する受信手段と、センサ で検出された指標に基づくデータを累積して記憶する手 段と、受信手段によって外部装置からワイヤレス方式で 受信した要求データに基づいて記憶手段に記憶されたデ ータを抽出し、その抽出データを送信手段によって送信 するように制御する制御手段を備えている(請求項 6)。本発明によると、データ出力装置等の外部装置が 溶接状態送信装置から必要なデータを受信しそびれた場 合等であっても、そのデータを溶接状態送信装置から容 易に取得できる。

【0019】請求項1から6のいずれかの装置において は、前記センサは、溶接電流の微分値を検出するトロイ ダルコイルであることが好ましい(請求項7)。この態 装置であって、溶接状態に関する指標を検出するセンサ 30 様によると、溶接電流という抵抗溶接機の溶接状態を示 す最も重要な指標を、簡単な構成で検出することができ

【0020】本発明はまた、溶接状態検出システムに具 現化される。本発明を具現化した第1の態様の溶接状態 検出システムは、請求項1から7のいずれかの溶接状態 送信装置と、データ出力装置を備える溶接状態検出シス テムを備えている。ここで、データ出力装置は、ワイヤ レス方式で送信されたデータを受信する受信手段と、受 信手段で受信した溶接状態送信装置からのデータに基づ 機の2次側に取付けられた溶接状態送信装置に手を触れ 40 いて出力するデータを生成する演算手段を有する(請求 項8)。この態様によると、データ出力装置は、溶接状 態送信装置から送信されたデータの他にも、有用なデー タを出力することができる。しかも、データ出力装置と 溶接状態送信装置の間ではワイヤレス方式で通信を行う ことから、ケーブルの断線や各部の損傷・破壊を気にせ ずに、データ出力装置を移動させて用いることもでき

> 【0021】本発明を具現化した第1の態様の溶接状態 検出システムは、請求項1から7のいずれかの溶接状態

いる。ことで、溶接状態制御装置は、ワイヤレス方式で 送信されたデータを受信する受信手段と、受信手段で受 信した溶接状態送信装置からのデータに基づいて抵抗溶 接機の溶接状態を制御する制御手段又は溶接状態をモニ タするモニタ手段を有する(請求項9)。 この態様によ ると、溶接状態通信装置との間でワイヤレス方式で受信 した溶接状態装置からフィードバックされたデータに基 づいて抵抗溶接機の溶接状態を制御できるので、精度の 良い抵抗溶接が実現できる。また、単に溶接状態をモニ タすることもできる。

【0022】なお、本明細書において「手段」とは、ハ ードウェアに限られず、各手段の機能がソフトウェアに よって実現される場合も含む。また、1つの手段の機能 が2つ以上のハードウェア又はソフトウェアによって実 現されていても、あるいは、2つ以上の手段の機能が1 つのハードウェア又はソフトウェアによって実現されて いてもよい。例えば、請求項4の送信手段と受信手段 は、例えば送受信回路のような1つのハードウェアによ って実現されていてもよい。

[0023]

【発明の実施の形態】(第1実施例) 図1に第1実施 例の溶接状態送信装置40とこの装置40を含む溶接状 態検出システムの説明図を示す。このシステムは、抵抗 溶接機10と、その抵抗溶接機10の溶接状態送信装置 40と、溶接状態送信装置40からのデータを受信する データ出力装置70を備えている。

【0024】抵抗溶接機10は、回路ユニット20と、 溶接ガンユニット30を備えている。回路ユニット20 は、順に接続された整流回路23、インバータ回路2 た、インバータ回路24に接続された駆動回路25と、 駆動回路25に接続された溶接状態制御装置26を備え ている。なお、整流回路23は商用3相交流電源22に 接続されている。溶接ガンユニット30は、回路ユニッ ト20のトランス27の2次側に接続された一対の2次 側導体32と、各2次側導体32の先端に取付けられた 一対の溶接電極34を備えている。溶接ガンユニット3 0の2次側導体32は、図示しないアクチュエータによ って、被溶接部材W1、W2を加圧する方向や、被溶接 動可能となっている。溶接状態制御装置26は、CPU 26a、ROM26b、RAM26c、モニタ26d等 を有する。

【0025】溶接状態送信装置40は、回路ユニット5 0と、溶接電流検出用のトロイダルコイル46と、溶接 電力充電用のトロイダルコイル42を備えている。こと で、回路ユニット50と両トロイダルコイル46、42 は、溶接ガン30の動作や移動の妨げにならない程度の 長さのケーブル43、47で接続され、一体化されてい る。

【0026】回路ユニット50は、順次接続されたゲイ ン回路52、積分回路54、A/D変換回路56、CP U64、データ送受信回路68を備えている。ゲイン回 路52には、上記した溶接電流検出用のトロイダルコイ ル46が接続されている。トロイダルコイル46はその 円状の中空部に、溶接ガン30の2次側導体32が挿入 されており、このことによって溶接ガンユニット30に 装着されている。CPU64には、RAM62とROM 66も接続されている。データ送受信回路68として 10 は、例えば、無線通信手段として広く利用されつつある 近距離無線通信モジュール(Bluetoothモジュール等) を利用すると、データを送受信できる対象を拡大すると とができる。

【0027】CPU64では、溶接状態に関する指標を 所定の検出条件に従って検出するように制御する。検出 条件の具体例としては、溶接状態に関する指標の検出時 間(開始時間~終了時間)、抵抗溶接機の種類(交流溶 接機、インバータ溶接機)、検出レンジ(百A~1千 A、1千A~1万A、1万A~10万A)等が挙げられ 20 る。

【0028】ROM (フラッシュメモリ等) 66には、 溶接状態送信装置40の各種動作の実行プログラムが格 納されている。との実行プログラムは様々な内容のもの が存在する。この実行プログラムの具体例としては、C PU64の処理を制御するプログラム (例えば、トロイ ダルコイル46で検出された溶接状態に関する指標に基 づいて新たな2次的な溶接データ(平均値、実効値等) を生成するためのプログラムや、データ送受信回路68 の動作条件を制御するプログラム)や、充電回路58の 4、トランス27を備えている。回路ユニット20はま 30 充電制御部58aの処理を制御するプログラム等が挙げ

> 【0029】また、ROM66には、過去1万打点分の 溶接データ(平均電流、平均電圧、単位時間毎の電流 値、単位時間毎の電圧値等)を格納可能である。これら の溶接データは、溶接毎に検出又は生成されて格納され る。格納された溶接データが1万打点を超えた場合は、 最も古い溶接データから順に新しい溶接データに書換え られる。

【0030】回路ユニット50はさらに、充電回路58 部材♥1、♥2の溶接部位の存在する方向等に自在に移 40 と、充電回路58に接続された2次電池(蓄電池、例え ばリチウムイオン電池) 60を備えている。充電回路5 8には、上記した溶接電力充電用のトロイダルコイル4 2が接続されている。とのトロイダルコイル42も、ト ロイダルコイル46と同様にして溶接ガンユニット30 に装着されている。トロイダルコイル42と46は、1 つのトロイダルコイルを共用することもできる。2次電 池60からは、溶接状態送信装置40の各部に電力が供 給される。なお、回路ユニット50は、図示しないタイ マも備えており、溶接電流データの検出時刻の記憶等に 50 用いられる。

【0031】充電回路58は、充電制御部58aを有す る。充電制御部58 a は充電に関わる各種の制御を行 う。具体的には例えば、

(1) 2次電池60に所定値以下の電流又は電圧を印加 して溶接電力を充電するように制御する。との態様によ ると、2次電池60に過電流又は過電圧が印加されると とを防止できる。

(2) 2次電池60 に蓄積された電力量が所定値以上と なったときに、溶接電力を利用した2次電池60の充電 池60に過剰に溶接電力が供給されることを防止するこ とができる。

(1)と(2)の態様は、抵抗溶接機10の溶接電流と いう大電流に基づく溶接電力を利用して充電するという 本実施例の特徴をサポートする態様として特に有用であ

【0032】(3)2次電池60に蓄積された電力量が 所定値以下となったときに、溶接電力を利用して2次電 池60を充電するように制御する。この態様によると、 2次電池60に蓄積された電力量が不足して装置40の 20 動作が停止してしまうといった事態等を防止できる。

(4)抵抗溶接機10での所定の溶接時毎に、溶接電力 を利用して2次電池60を充電するように制御する。と の充電制御は、例えば、溶接が行われる毎に毎回行って もよいし、3回行われると1回行うように定期的に行っ てもよいし、不規則に行ってもよい。この態様による と、抵抗溶接機での所定の溶接時毎に充電されるので、 より利便性が高い。

【0033】データ出力装置70は、順次接続されたデ ータ送受信回路72、CPU74、データ出力回路80 を備えている。CPU74には、RAM76とROM7 8も接続されている。データ出力装置70としては、例 えば、携帯電話、パソコン、PDA(Personal Digital Assistants) 等が挙げられる。携帯電話等は持運びの 利便性が高い一方、一般に処理性能は低く、記憶容量は 小さいことを考慮して、受信したデータ(溶接電流値 等) のモニタ等を行うのに適している。 パソコンやPD A等は、一般に処理性能が高く、記憶容量が大きいこと を考慮して、受信したデータ群に基づく波形表示、デー タの解析、データの記憶、データの解析結果に基づく条 40 件の設定等を行うのに適している。パソコンやPDA等 によると、何千打点という多数の溶接部位の溶接電流デ ータの保存も容易である。第1実施例のシステムによる と、溶接状態送信装置40が検出又は処理・解析したデ ータを、複数のデータ出力装置70 (携帯電話、パソコ ン、PDA等)で同時に利用することができる。

【0034】溶接状態送信装置40と同様に、データ送 受信回路70としては、例えば、無線通信手段として広 く利用されつつある近距離無線通信モジュール(Blueto othモジュール等)を利用することが好ましい。携帯電

話等では近距離無線通信モジュールが予め搭載されたも のが今後普及することが予想されるが、このような携帯 電話等を溶接状態送信装置40の近くに持って行くこと で、容易に各種データをモニタすることができる。

【0035】第1実施例の溶接状態検出システムの動作 を説明する。抵抗溶接機10の整流回路23は、商用3 相交流電源22からの3相交流電圧を整流して直流電圧 を出力する。インバータ回路24は、スイッチング素子 を内蔵している。インバータ回路24は、溶接状態制御 を停止するように制御する。この態様によると、2次電 10 装置26から駆動回路25を介して与えられる制御バル スに従って、髙周波のスイッチングを断続的に行うこと で、整流回路23から入力された直流入力電圧を髙周波 交流のバルスに変換して出力する。インバータ回路24 から出力された交流パルスは、溶接トランス27の1次 側コイルに供給される。この結果、溶接トランス27の 2次側コイルには1次側と相似な交流パルスが出力され る。この2次側の交流パルス、即ち溶接電流 I が、一対 の2次側導体32を介して一対の溶接電極34に流れ込 む。このようにして、一対の溶接電極34に流れ込んだ 溶接電流 I が被溶接部材W 1 とW 2 に供給され、この結 果生じるジュール熱によって被溶接部材W1とW2が抵 抗溶接される。

> 【0036】抵抗溶接機10の2次側導体32には、微 分検知型の電流検出センサ(この例ではトロイダルコイ ル) 46が装着されている。トロイダルコイル46は、 溶接状態送信装置40の一部を構成する。溶接電流 1が 流れている間、トロイダルコイル46は、溶接電流Ⅰの 微分波形を表す信号を出力する。との信号は、溶接電流 Iの微分波形を表すものであるから、そのままでは溶接 電流1の処理・解析等(溶接電流の平均値演算や、実行 値演算や、最大値・最小値の導出等) に適さない。この ため、その微分信号は、回路ユニット50のゲイン回路 52にまず入力されて増幅された後、積分回路54に入 力されて積分され、溶接電流Ⅰの波形を表す積分値信号 (電流波形復元信号) として出力される。

> 【0037】溶接電流【の処理・解析等に適した状態と なった積分回路54の出力信号は、まずA/D変換回路 56に入力されてディジタルデータに変換される。そし て、CPU64に入力されて抵抗溶接の結果を多様に示 したり、今後の抵抗溶接を効果的に行うために有用なデ ータ処理・解析が行われる。ここで、CPU64は、R AM62やROM66から必要なデータを適宜取得した り、RAM62やROM66に検出、処理・解析データ を保存する。CPU64で処理された各種の検出、処理 ・解析データは、データ送受信回路68から無線で送信 される。また、CPU64は、データ送受信回路68の 制御も行う。例えば、データを送信するタイミングの設 定や、送信するデータの設定等を行う。

【0038】との無線送信データがデータ出力装置70 50 のデータ送受信回路72で受信された場合、そのデータ 11

はまずCPU74に入力される。CPU74では、抵抗 溶接を効果的に行うために有用なデータ処理・解析が行 われる。CPU74で処理された各種処理・解析データ は、データ出力回路80で出力(表示、印刷等)され

【0039】また、溶接状態送信装置40からの無線送 信データが溶接状態制御装置26で受信された場合は、 その無線送信データがモニタ26 dに出力される。この モニタ表示によって、溶接状態送信装置40からの溶接 データを容易に認識できる。また、その無線送信データ 10 の効果を奏する。 を受信すると、CPU26aはその無線送信データに基 づいた制御信号を駆動回路25に出力するように制御す る。このような無線送信データに基づくフィードバック が行われることで、精度の良い効果的な抵抗溶接が実現 できる。なお、受信した無線送信データは、ROM26 bやRAM26cに格納して保存しておいてもよい。

【0040】溶接状態送信装置40と、データ出力装置 70は共にそれぞれデータ送受信回路68、72を備え ている。即ち、溶接状態送信装置40は送信機能のみな 機能のみならず送信機能も有している。

【0041】 データ出力装置70は、どのような条件 でデータを検出したいかという検出条件(例えば前記し た溶接状態に関する指標の検出時間等)を設定するデー タを溶接状態送信装置40のデータ送受信回路68に送 信可能である。との検出条件設定データが送信される と、溶接状態送信装置40のCPU64では、送信され た検出条件設定データに基づいた検出条件に従って溶接 状態に関する指標の検出を行う。

溶接状態送信装置40を動作させるか(例えば前記した CPU64でどのような処理をさせるか等)を規定する 実行プログラムデータを溶接状態送信装置40のデータ 送受信回路68に送信可能である。この実行プログラム データが送信されると、CPU64によって、ROM6 6に格納された実行プログラムの書換えを行う。そし て、ROM66に新たな実行プログラムの書込まれたと きに、その新たな実行プログラムを実行する。

【0043】さらに、データ出力装置70は、溶接状態 送信装置40のROM66に格納された過去の溶接デー 40 て、ケーブルの断線又は被溶接部材W1、W2やその他 タの取得を要求するデータ信号を溶接状態送信装置40 のデータ送受信回路68に送信可能である。このデータ 要求信号が送信されると、CPU64は、ROM66に 格納された過去の溶接データのうち必要なデータを抽出 する。そして、その抽出した過去の溶接データをデータ 送受信回路68から送信するように制御する。

【0044】(第2実施例) 図2に、第2実施例の溶 接状態送信装置40とこの装置40を含む溶接状態検出 システムの説明図を示す。このシステムでは、溶接状態 送信装置40の充電回路58には、一対のケーブル44 50 【0049】以上、本発明の具体例を詳細に説明した

が接続されている。各ケーブル44は、一対の2次側導 体32の各々に接続されている。また、一対のケーブル 44は分岐されてA/D変換回路61に接続されてい る。A/D変換回路61はCPU64に接続されてい る。これにより、一対の2次側導体32間に生じる電圧 データの処理、解析等をも行うことができる。これらの 点が第2実施例に固有の主な特徴点である。

【0045】第1又は第2実施例の溶接状態送信装置4 0によると、上記実施例で説明した効果に加えて、以下

(1) 充電用トロイダルコイル42 (第1実施例) 又は ケーブル44 (第2実施例)と充電回路58を用いるこ とで、駆動電力を2次電池60に自動的に充電すること ができるので、駆動電力に関係するメンテナンス作業 は、基本的には、多数回の充電により寿命がきた2次電 池60の交換のみで済む(通常は数年に1回)。とのた め、メンテナンス作業が極めて楽である(メンテナンス フリー)。

【0046】(2)前記した第2の従来技術の溶接状態 らず受信機能も有しており、データ出力装置70は受信 20 送信装置を複数個抵抗溶接機に装着した場合、複数個の 抵抗溶接機のそれぞれについて、電池の交換・充電、検 出条件の設定、実行プログラムの書換え等のメンテナン ス作業が必要となり、大変煩わしい。これに対し、第1 又は第2実施例の溶接状態送信装置40によると、複数 の溶接状態送信装置を抵抗溶接機に装着して、同時に溶 接電流等を検出しても、駆動電力に関係するメンテナン ス作業は上記したように2次電池60の寿命による交換 のみで済み、また、検出条件の設定変更や実行プログラ ムの書換えはデータ出力装置70からワイヤレス方式で 【0042】また、データ出力装置70は、どのように 30 行うことができるので、メンテナンス作業に手間がかか

> 【0047】(3) 溶接状態送信装置40 (回路ユニッ ト50とトロイダルコイル42、46)は一体化され、 この溶接状態送信装置40とデータ出力装置70の間の データの送受信は無線で行うため、前記した第1の従来 技術のようなトロイダルコイルとデータ出力装置の間の ケーブルは存在しない。このため、溶接ガン30の溶接 動作(加圧動作等)に伴って、ケーブルが被溶接部材♥ 1、₩2やその他の部位に引掛ったり、絡まったりし

の部位の損傷が発生することはない。また、複数の部位 を溶接するために溶接ガンを順次移動させている状態で の溶接電流の検出も容易に行える。

【0048】(4) このように、第1又は第2実施例の 溶接状態送信装置40によると、メンテナンス作業が極 めて楽であり、抵抗溶接又は溶接状態検出作業に伴うケ ーブルの断線等の心配もないので、抵抗溶接機10の溶 接状態の検出、制御等を従来よりも格段に容易に行うと とができる。

13

が、これらは例示に過ぎず、特許請求の範囲を限定するものではない。特許請求の範囲に記載の技術には、以上に例示した具体例を様々に変形、変更したものが含まれる。また、本明細書または図面に説明した技術要素は、単独であるいは各種の組合せによって技術的有用性を発揮するものであり、出願時請求項記載の組合せに限定されるものではない。また、本明細書または図面に例示した技術は複数目的を同時に達成し得るものであり、そのうちの一つの目的を達成すること自体で技術的有用性を持つものである。

【図面の簡単な説明】

【図1】 第1実施例の溶接状態送信装置とこの装置を*

* 含む溶接状態検出システムの説明図を示す。

【図2】 第2実施例の溶接状態送信装置とこの装置を含む溶接状態検出システムの説明図を示す。

【符号の説明】

20:抵抗溶接機

40:溶接状態送信装置

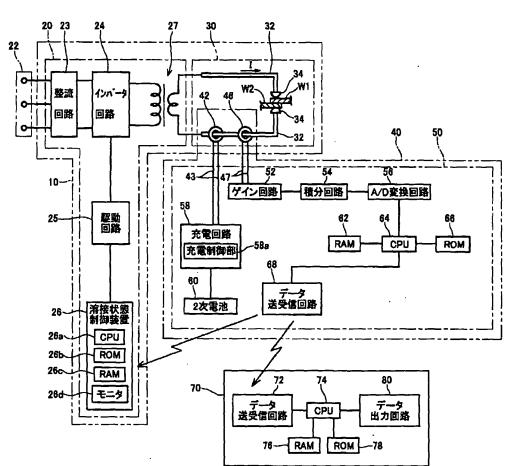
42:溶接電力充電用トロイダルコイル 46:溶接電流検出用トロイダルコイル

58:充電回路、58a:充電制御部

10 60:2次電池

70:データ出力装置

【図1】



[図2]

